

## Trailer coupling

Patent Number:  US6000709

Publication date: 1999-12-14

Inventor(s): KLEB EMMERICH (DE); RIEHLE HANS (DE); RIEHLE JOERG (DE); GENTNER WOLFGANG (DE)

Applicant(s): ORIS FAHRZEUTEILE HANS RIEHLE (DE)

Requested Patent:  EP0832000 (WO9736760), B1

Application Number: US19970978299 19971125

Priority Number(s): DE19961012961 19960401

IPC Classification: B60D13/00

EC Classification: B60D1/40, B60D1/54, B60D1/58

Equivalents:  DE19612961,  WO9736760

### Abstract

A trailer coupling for motor vehicles, in particular passenger vehicles, has a coupling ball and a ball neck. One end region of the neck is angled and bears the coupling ball. Using a drive motor, the ball neck is movable with the coupling ball from an operative position into a rest position, and vice versa. To operate as safely as possible, a control (e.g., interlock) is provided for operating the drive to allow either movement of the ball neck, or traveling of the motor vehicle, but not both at the same time.

Data supplied from the esp@cenet database - I2





**Beschreibung**

[0001] Die Erfindung betrifft eine Anhängekupplung für Kraftfahrzeuge, insbesondere Personenkraftfahrzeuge, mit einer Kupplungskugel, mit einem Kugelhals, dessen einer Endbereich abg. kröpt ist und die Kupplungskugel trägt, und mit einem einen Antriebsmotor umfassenden Antrieb, durch welchen der Kugelhals mit der Kupplungskugel von einer Arbeitsstellung in eine Ruhestellung und umgekehrt bewegbar ist.

[0002] Eine derartige Anhängevorrichtung ist beispielsweise aus der US 4,744,583 bekannt.

[0003] Eine derartige durch einen Antrieb bewegbare Kupplung birgt eine Reihe von Sicherheitsrisiken, insbesondere bei unsachgemäßer Betätigung derselben.

[0004] Der Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, eine möglichst sicher arbeitende Anhängekupplung zu schaffen.

[0005] Diese Aufgabe wird bei einer Anhängekupplung der eingangs beschriebenen Art erfindungsgemäß dadurch gelöst, daß eine Steuerung zum Betreiben des Antriebs vorgesehen ist, welche entweder ein Bewegen des Kugelhalses oder ein Fahren des Fahrzeugs zuläßt.

[0006] Eine derartige Steuerung hat den großen Vorteil, daß mit dieser verhindert wird, daß einerseits die Kupplung, beispielsweise aufgrund einer Fehlbedienung, während der Fahrt bewegt wird, andererseits sichergestellt ist, daß während des Bewegens der Kupplung zwischen Arbeitsstellung und Ruhestellung ein Fahren mit dem Fahrzeug nicht möglich ist, so daß dadurch ebenfalls ausgeschlossen ist, daß das Fahrzeug während des Bewegens der Kupplung in Betrieb gesetzt wird.

[0007] Besonders einfach läßt sich dies dadurch realisieren, daß die Steuerung den Antrieb für das Bewegen des Kugelhalses dann blockiert, wenn der Motor des Fahrzeugs läuft. In diesem Fall kann das Verschwenken des Kugelhalses nur dann erfolgen, wenn der Motor des Fahrzeugs abgeschaltet ist. Damit ist sichergestellt, daß während der Fahrt kein Verschwenken des Kugelhalses durch den motorischen Antrieb erfolgen kann.

[0008] Dies läßt sich, insbesondere bei einem Elektromotor für den Antrieb, besonders einfach dann realisieren, wenn die Steuerung eine Stromversorgung für den Elektromotor unterbricht.

[0009] Eine besonders sichere Funktion einer derart bewegbaren Kupplung läßt sich dann erreichen, wenn die Steuerung ein Laufen des Motors des Fahrzeugs nur dann zuläßt, wenn der Kugelhals in der Arbeitsstellung oder in der Ruhestellung steht, d. h., daß definitiv eine der beiden Stellungen erreicht sein muß, bevor das Fahrzeug in Betrieb genommen werden kann. Damit sind alle Fehlbedienungen dergestalt, daß bei in irgendeiner Zwischenstellung zwischen der Arbeitsstellung und der Ruhestellung stehendem Kugelhals ein Fahren mit dem Fahrzeug erfolgt, ausgeschlossen.

[0010] Die Erkennung der Arbeitsstellung und der Ru-

hestellung könnte in unterschiedlicher Art und Weise erfolgen.

[0011] Rein prinzipiell wäre es möglich, die Arbeitsstellung oder die Ruhestellung des Kugelhalses über eine Abfrage, beispielsweise eine Abfrage der Umdrehungen des Antriebs, zu erfassen. Aus Sicherheit gründen ist es jedoch besonders zweckmäßig, wenn die Steuerung die Arbeitsstellung und die Ruhestellung des Kugelhalses über einen jeweils diesen Stellungen zugeordneten Sensor erfaßt, so daß über diesen Sensor eine direkte, vom Antrieb unabhängige Rückmeldung auf die Steuerung erfolgt.

[0012] Die Arbeitsstellung des Kugelhalses kann in unterschiedlichster Art und Weise abgefragt werden.

[0013] Beispielsweise ist es möglich, mittels des Sensors die Arbeitsstellung dadurch abzufragen, daß der Kugelhals oder die Kupplungskugel in einer der Arbeitsstellung entsprechenden Stellung stehen. Eine erhöhte Sicherheit ist dadurch gegeben, daß die Steuerung die Arbeitsstellung des Kugelhalses über einen einer verriegelnden Stellung einer Verriegelungsvorrichtung erfassenden Sensor erkennt. D. h., die Arbeitsstellung wird nur dann erfaßt, wenn gleichzeitig die Verriegelungsvorrichtung in der verriegelnden Stellung steht und somit auch sichergestellt ist, daß der Kugelhals nicht nur in der Arbeitsstellung steht, sondern auch gleichzeitig durch die Verriegelungsvorrichtung gesichert ist.

[0014] Eine derartige besonders sichere Erfassung der Arbeitsstellung ist beispielsweise dadurch realisierbar, daß sowohl die Arbeitsstellung des Kugelhalses als solche als auch die verriegelnde Stellung der Verriegelungsvorrichtung entweder - über eine mechanische Und-Verknüpfung und einen Sensor oder über zwei diese jeweils erfassende Sensoren erfaßt werden.

[0015] Um eine besonders einfache und sichere Bedienung beim Bewegen zu ermöglichen und insbesondere auszuschließen, daß durch Fehlbedienung der Kugelhals in irgendeiner Zwischenstellung zwischen der Arbeitsstellung und der Ruhestellung stehen bleibt, ist vorzugsweise vorgesehen, daß die Steuerung nach einem einmaligen Betätigen eines Schaltelements den Motor so lange betreibt, bis der Kugelhals entweder die Arbeitsstellung oder die Ruhestellung erreicht hat.

[0016] Rein prinzipiell ist es möglich, als weiteres Sicherheitselement die Steuerung so auszulegen, daß bei einem Betätigen des Schaltelements im Verlauf einer Bewegung des Kugelhalses diese unterbrochen wird.

[0017] Besonders vorteilhaft ist es jedoch, wenn die Steuerung nach einem Betätigen des Schaltelements im Verlauf der Bewegung des Kugelhalses zwischen der Arbeitsstellung und der Ruhestellung die bis zu diesem Betätigen bestehende Bewegungsrichtung umkehrt.

Damit wird die Möglichkeit geschaffen, daß bei Entdecken eines Hindernisses im Bewegungsbereich Kugelhals und Kupplungskugel sich nicht weiterbewegen, sondern die Bewegung nicht nur unterbrechen, sondern umkehren, wobei hierbei davon ausgegangen wird, daß der Kugelhals und die Kupplungskugel nach Umkehr der Bewegung in die Richtung zurückbewegt werden, aus welcher sie kommen, wobei in diese Richtung schwerlich ein Hindernis bestehen kann.

[0018] Eine weitere Sicherheitsfunktion läßt sich dadurch erreichen, daß die Steuerung eine Drehmomenterkennung für den Antrieb umfaßt, welche ein Überschreiten einer Drehmomentschwelle des Antriebs erkennt. Damit ist sichergestellt, daß auch dann, wenn der Kugelhals oder die Kupplungskugel unverhoffterweise gegen ein Hindernis laufen, weder an dem Hindernis noch an der erfundungsgemäßen Kupplung Schaden entstehen kann.

[0019] Die Drehmomenterkennung könnte nun dazu dienen, ein Signal an die Steuerung abzugeben, welches diese veranlaßt, die Bewegung des Kugelhalses zu unterbrechen.

[0020] Noch vorteilhafter ist es jedoch, wenn die Drehmomenterkennung bei Überschreiten der Drehmomentschwelle ein Signal abgibt, so daß die Steuerung die bisherige Schwenkrichtung umkehrt. Damit wird in gleicher Weise, wie bereits beim Betätigen der Schalteinrichtung dargelegt, einerseits sichergestellt, daß Kugelhals oder Kupplungskugel nicht gegen ein Hindernis laufen und nachhaltig weiter gegen dieses wirken, sondern ihre Bewegung unterbrechen und sogar umkehren und somit beispielsweise in die Stellung, aus der sie kommen, zurückschwenken.

[0021] Im einfachsten Fall ist beispielsweise vorgesehen, daß die Drehmomentschwelle in allen Stadien der Bewegung dieselbe ist.

[0022] Um jedoch - insbesondere im Fall einer langen Verweildauer von Kugelhals und Kupplungskugel in der Arbeitsstellung oder der Ruhestellung - zum Verlassen dieser Stellungen ein möglichst großes Losbrechmoment zu haben, ist vorzugsweise vorgesehen, daß die Drehmomentschwelle in der Arbeitsstellung und der Ruhestellung bis zum Verlassen derselben höher liegt als danach. Damit wird das Losbrechmoment für das Verlassen der Arbeitsstellung oder Ruhestellung erhöht, was jedoch keine Einbuße an Sicherheit darstellt, solange nach Verlassen der Arbeitsstellung oder Ruhestellung die Drehmomentschwelle wieder abgesenkt wird.

[0023] Die Drehmomenterkennung kann auf die unterschiedlichste Art und Weise arbeiten. Eine einfache Lösung hierzu sieht vor, daß die Drehmomenterkennung die Stromaufnahme des Motors erfaßt.

[0024] Hinsichtlich der Anordnung des Schaltelements der Steuerung wurden im Zusammenhang mit der bisherigen Erläuterung der einzelnen Ausführungsbeispiele keine näheren Angaben gemacht. So sieht eine besonders vorteilhafte Lösung vor, daß das Schalt-

element und die Steuerung im Kofferraum des Kraftfahrzeugs angeordnet sind. Eine derartige Anordnung bietet den Vorteil einer relativ einfachen Unterbringung der Steuerung, insbesondere nahe der übrig gebliebenen Kupplungskomponenten, und außerdem den Vorteil, daß das Schaltelement ebenfalls an der Steuerung angeordnet werden kann und vom Kofferraum aus die Steuerung betätiggt werden kann.

[0025] Hinsichtlich der Wirkung des Antriebs auf Kugelhals und Kupplungskugel zur Durchführung der Bewegung sind alle möglichen Lösungen eines zwischen geschalteten Getriebes denkbar.

[0026] Besonders vorteilhaft ist es jedoch, wenn der Antrieb über ein selbsthemmendes Getriebe auf den Kugelhals wirkt, da in diesem Fall bereits das selbsthemmende Getriebe dazu eingesetzt werden kann, den Kugelhals mit der Kupplungskugel in der Ruhestellung und/oder der Arbeitsstellung zu fixieren. Außerdem wirken keine auf die Kupplungskugel wirkenden Kräfte als Momente auf den Motor des Antriebs zurück, so daß der Motor lediglich so ausgelegt sein muß, daß er in der Lage ist, ohne Krafteinwirkung auf Kupplungskugel und Kugelhals diese zwischen der Arbeitsstellung und der Ruhestellung zu bewegen.

[0027] Wie bereits im Vorstehenden erläutert, ist durch das selbsthemmende Getriebe bereits sichergestellt, daß der Kugelhals mit der Kupplungskugel in der Arbeitsstellung stehen bleibt, auch wenn, beispielsweise durch einen Anhänger, auf die Kupplungskugel die üblichen Zug- und Bremskräfte wirken.

[0028] Um jedoch ein Höchstmaß an Sicherheit zu bieten, ist ergänzend oder alternativ zu einem selbsthemmenden Getriebe vorgesehen, daß der Kugelhals in der Arbeitsstellung durch eine Verriegelungsvorrichtung fixierbar ist. Durch eine derartige Verriegelungsvorrichtung besteht die Möglichkeit, in gleicher Weise wie bei den bisher bekannten manuell abnehmbaren und einsetzbaren Kupplungen, den Kugelhals in der Arbeitsstellung betriebssicher zu fixieren.

[0029] Vorzugswise ist dabei die Verriegelungsvorrichtung so ausgebildet, daß sie bei Erreichen der Arbeitsstellung des Kugelhalses selbsttätig in eine verriegelnde Stellung übergeht und somit den Kugelhals in der Arbeitsstellung fixiert. Damit ist sichergestellt, daß der Kugelhals bei Erreichen der Arbeitsstellung zwangsläufig in dieser Arbeitsstellung verriegelt wird.

[0030] Bei einer derartigen Verriegelungsvorrichtung ist zweckmäßigerverweise vorgesehen, daß diese zum Lösen der verriegelnden Stellung über einen Auslöser betätigbar ist.

[0031] Der Auslöser kann auf die unterschiedlichste Art und Weise betätigbar sein. Im einfachsten Fall wäre es denkbar, einen manuellen Auslöser vorzusehen. Besonders vorteilhaft ist es jedoch, insbesondere im Zusammenhang mit dem einen Motor aufweisenden Antrieb, wenn der Auslöser durch einen Auslöserantrieb betätigbar ist. Ein derartiger Auslöserantrieb könnte beispielsweise ein den Auslöser betätigender Magnet sein.

[0032] Eine besonders zweckmäßige Lösung, insbesondere hinsichtlich der Einfachheit und Kostengünstigkeit des Aufbaus, sieht vor, daß der Auslöser von dem Antrieb zum Bewegen des Kugelhalses betätigbar ist, d. h., daß beispielsweise der Antriebsmotor, mit welchem der Kugelhals bewegbar ist, gleichzeitig auch dazu eingesetzt wird, den Auslöser zu betätigen.

[0033] Hinsichtlich der Lagerung des beweglichen Kugelhalses am Fahrzeug sind die unterschiedlichsten Lösungen denkbar. Beispielsweise wäre es denkbar, den Kugelhals an der Stoßfängereinheit des Kraftfahrzeugs zu lagern.

[0034] Eine besonders vorteilhaft einbaubare Lösung sieht vor, daß der Kugelhals an einem ungefähr in derselben Orientierung wie der hintere Stoßfänger quer zur Fahrzeulgängsrichtung verlaufenden Querträgerkörper bewegbar gelagert ist. Ein derartiger Querträgerkörper schafft die Möglichkeit, beim Ausrüsten der Fahrzeuge eine von der Stoßfängereinheit unabhängige Lagerung zu schaffen.

[0035] Besonders vorteilhaft ist es, wenn der Querträgerkörper zwischen zwei Seitenträgern angeordnet und mit diesen verbunden ist und wenn die Seitenträger zu fahrzeugseitigen Haltepunkten verlaufen. Somit sind zur Fixierung der Lagerung am Fahrzeug drei Baueinheiten vorzusehen, wobei der Querträgerkörper und die Seitenträger vormontierbar sind, so daß die gesamte Einheit aus Querträgerkörper und Seitenträger an fahrzeugseitigen Haltepunkten zu montieren ist.

[0036] Die Unterteilung der Fixierung der Lagerung am Kraftfahrzeug in einen Querträgerkörper und zwei seitliche Seitenträger erlaubt es, in einfacher Weise eine Adaption an unterschiedlichste Fahrzeugtypen vorzunehmen, dargestellt, daß der Querträgerkörper, welcher die Lagerung trägt, stets dieselbe Einheit bei unterschiedlichen Fahrzeugtypen darstellt, während die Adaption auf die unterschiedlichen Fahrzeugtypen über die Seitenträger realisierbar ist, die dann an die in den unterschiedlichen Fahrzeugtypen zur Verfügung stehenden Haltepunkte anzupassen sind.

[0037] Eine besonders günstige Anpassung an unterschiedlichste Fahrzeugtypen ist dann möglich, wenn der Querträgerkörper über eine bezogen auf eine quer zur Fahrzeulgängsrichtung verlaufende Querachse in verschiedenen Drehstellungen fixierbare Verbindung an den Seitenträgern befestigbar ist. Dies erlaubt einerseits eine feste Verbindung zwischen dem Querträgerkörper und den Seitenträgern bei der Herstellung derselben vorzusehen, andererseits einen zusätzlichen Freiheitsgrad in der Adaption der Einheit aus Querträgerkörper und Seitenträgern an einzelne Fahrzeugtypen zu haben, nämlich dadurch, daß der Querträgerkörper in unterschiedlichen Drehstellungen relativ zu den Seitenträgern montierbar ist.

[0038] Besonders zweckmäßig ist es, wenn die Verbindung zwischen dem Querträgerkörper und den Seitenträgern zwei ineinandergreifende und nur um die Querachse gegeneinander verdrehbare Verbindungs-

elemente aufweist. Hiermit ist eine formschlüssige und insbesondere für große Kräfte geeignete Verbindung geschaffen, die lediglich den einen Freiheitsgrad aufweist, nämlich die Möglichkeit einer verdrehbaren Fixierung des Querträgerkörpers relativ zu den Seitenträgern.

[0039] Eine aufgrund ihrer Einfachheit und Stabilität besonders bevorzugte Verbindung sieht vor, daß diese in Richtung der Querachse unter Bildung einer Steckverbindung ineinandersteckbare Verbindungselemente aufweist.

[0040] Diese Verbindungselemente erlauben somit aufgrund der Steckverbindung eine formschlüssige Verbindung mit lediglich einem hinsichtlich der Drehung möglichen Freiheitsgrad, wobei in den verschiedenen Drehstellungen dann eine Festlegung der Drehstellung zwischen dem Querträgerkörper und den Seitenträgern erfolgt.

[0041] Vorzugsweise sind die Verbindungselemente dabei so ausgebildet, daß sie die quer zur Querachse wirkenden Kräfte durch die formschlüssige Steckverbindung übertragen.

[0042] Hinsichtlich der Position des Kugelhalses und der Kupplungskugel in der Ruhestellung relativ zum Querträgerkörper wurden bislang keine näheren Angaben gemacht. So ist prinzipiell die relative Lage von Kugelhals und Querträgerkörper zueinander ohne große Relevanz für die erfundungsgemäße Lösung, da der Querträgerkörper beliebige Formen aufweisen kann.

[0043] Eine, insbesondere hinsichtlich des erforderlichen Bauraums besonders günstige Lösung sieht jedoch vor, daß der Kugelhals in der Ruhestellung sich zumindest abschnittsweise längs des Querträgerkörpers erstreckt.

[0044] Besonders günstig hinsichtlich des Bauraums ist es, wenn der Kugelhals in der Ruhestellung in ungefähr gleichbleibendem Abstand von einer diesem zugewandten Seite des Querträgerkörpers verläuft.

[0045] Eine besonders geeignete Stellung sieht vor, daß der Kugelhals mit der Kupplungskugel in der Ruhestellung so liegt, daß eine Verbindungsleitung zwischen Lagerelement und Kupplungskugel ungefähr längs des Querträgerkörpers verläuft.

[0046] Um bei Ausbildung der Seitenträger keinen Beschränkungen hinsichtlich der Form derselben zu unterliegen, ist vorteilhafterweise vorgesehen, daß der Kugelhals und der Kupplungskugel in Ruhestellung zwischen den Enden des Querträgerkörpers liegen.

[0047] Im Zusammenhang mit der bisherigen Erläuterung der einzelnen Ausführungsbeispiele wurde lediglich davon ausgegangen, daß die Lagerung für den bewegbaren Kugelhals an dem Querträgerkörper gehalten ist. Besonders vorteilhaft ist es jedoch auch, wenn an dem Querträgerkörper der Antrieb für das Bewegen des Kugelhalses gehalten ist, da somit der Querträgerkörper in einfacher Weise eine Basis für die beiden zusammenwirkenden Teile bildet.

[0048] Darüber hinaus ist vorteilhafterweise vorgese-

hen, daß an dem Querträgerkörper die Anschläge für die Begrenzung der Bewegung des Kugelhalses in der Arbeitsstellung und der Ruhestellung gehalten sind, so daß auch diese auf derselben Basis angeordnet sind wie das Schwenklager und gegebenenfalls der Antrieb. [0049] Auch bei Vorsehen einer Verriegelungsvorrichtung ist vorteilhafterweise vorgesehen, daß an dem Querträgerkörper die Verriegelungsvorrichtung angeordnet ist.

[0050] Ferner sieht ein besonders vorteilhaftes Ausführungsbeispiel einer erfindungsgemäßen Anhängekupplung vor, daß die Kupplung nur eine elektrische Funktionsgruppe, umfassend die Steuerung, und nur eine mit dieser verbundene mechanische Funktionsgruppe, umfassend den Querträgerkörper mit dem an diesem montierten Antrieb, und mit der beweglichen Lagerung des Kugelhalses und der Kupplungskugel umfaßt. [0051] Damit sind bei Montage der Kupplung nur die elektrische Funktionsgruppe und die mechanische Funktionsgruppe zu montieren, letztere gemeinsam mit den Seitenträgern, so daß eine äußerst einfache und kostensparende Montage der erfindungsgemäßen Kupplung möglich ist.

[0052] Die bewegbare Lagerung von Kugelhals und Kupplungskugel kann in unterschiedlichster Art und Weise erfolgen.

[0053] Beispielsweise ist es denkbar, lediglich eine lineare Bewegbarkeit von Kugelhals und Kupplungskugel zwischen der Arbeitsstellung und der Ruhestellung vorzusehen.

[0054] Alternativ dazu ist es denkbar, eine Kombination einer linearen Bewegung mit einer Schwenkbewegung oder eine Kombination zweier Schwenkbewegungen vorzusehen, wie dies beispielsweise Gegenstand der deutschen Patentanmeldung 195 21 896.5 ist.

[0055] Als weitere Alternative ist es denkbar, eine Schwenkbewegung um eine einzige Achse vorzusehen, wobei in diesem Fall ein dem abgekröpften Endbereich gegenüberliegender Endbereich des Kugelhalses mit einem Lagerelement verbunden ist, wobei dieses Lagerelement um eine Schwenkkachse schwenkbar in einem fahrzeugfesten Schwenklager gehalten ist, so daß die Bewegung zwischen der Arbeitsstellung und der Ruhestellung eine Schwenkbewegung ist.

[0056] Weitere Merkmale und Vorteile der Erfindung sind Gegenstand der nachfolgenden Beschreibung sowie der zeichnerischen Darstellung einiger Ausführungsbeispiele. In der Zeichnung zeigen:

Fig. 1 eine Draufsicht auf ein Fahrzeug mit einer erfindungsgemäßen Anhängekupplung von hinten mit teilweise weggebrochener Stoßfängereinheit, wobei die Bildebene eine vertikale, senkrecht zur Fahrzeulgängsrichtung verlaufende Querebene darstellt;

Fig. 2 einen Schnitt durch einen hinteren Teil des Fahrzeugs im Bereich der erfindungsgemäß-

Ben Kupplung längs Linie 2-2 in Fig. 1, wobei die Bildebene eine zu der Fahrzeulgängsrichtung parallel verlaufende vertikale Längsebene ist;

5 Fig. 3 eine Draufsicht auf die erfindungsgemäße Kupplung in Richtung des Pfeils A in Fig. 1, wobei die Bildebene eine horizontale Ebene ist;

10 Fig. 4 eine Draufsicht ähnlich Fig. 3 einer Variante der erfindungsgemäßen Lösung;

15 Fig. 5 einen Schnitt längs Linie 5-5 in Fig. 1;

Fig. 6 eine Draufsicht ähnlich Fig. 3 einer zweiten Variante einer erfindungsgemäßen Anhängekupplung;

20 Fig. 7 eine Ansicht ähnlich Fig. 1 der in Fig. 6 dargestellten Variante;

Fig. 8 eine ausschnittsweise Explosionsdarstellung einer Verbindung zwischen Querträgerkörper und Seitenträger im Bereich B in Fig. 7;

25 Fig. 9 eine Variante des in Fig. 6 und 7 dargestellten Ausführungsbeispiels;

30 Fig. 10 eine schematische Darstellung einer erfindungsgemäßen Steuerung.

[0057] Ein in Fig. 1 bis 3 dargestelltes, als Ganzes mit 35 10 bezeichnetes Ausführungsbeispiel einer erfindungsgemäßen Anhängekupplung umfaßt eine Kupplungskugel 12, welche von einem Kugelhals 14 getragen ist, wobei der Kugelhals 14 einen abgekröpften Endbereich 16 aufweist, auf welchem die Kupplungskugel 12 unmittelbar sitzt und diesem abgekröpften Endbereich 16 gegenüberliegend einen unteren Endbereich 18 aufweist, welcher mit einem Lagerelement 20 verbunden ist, wobei dieses Lagerelement 20 in einem Schwenklager 22, beispielsweise umfassend einen Lagerkörper 24 mit zwei Lagerflanschen 26 und 28, um eine Schwenkkachse 30 verschwenkbar ist.

[0058] Das Lagerelement 20 umfaßt vorzugsweise einen im Schwenklager 22, beispielsweise zwischen den Lagerflanschen 26 und 28 liegenden Schwenkkörper 19 und einen sich vom Schwenkkörper 19 zum Endbereich 18 des Kugelhalses 14 erstreckenden Arm 21, wobei der Arm in einer Arbeitsstellung A des Kugelhalses 14A schräg zur Krümmungsebene K des Kugelhalses 14 verläuft, und zwar in einer Ruhestellung 12 des Kugelhalses entgegengesetzten Richtung, so daß das Schwenklager 22 und der Schwenkkörper 19 im wesentlichen seitlich der Krümmungsebene K liegt.

[0059] Das Schwenklager 22 ist seinerseits an einem

als Ganzes mit 32 bezeichneten Querträgerkörper gehalten, der sich quer zu einer Fahrzeulgängsrichtung 34 eines als Ganzes mit 36 bezeichneten Kraftfahrzeugs und längs einer hinteren Stoßfänger inheit 38 desselben erstreckt.

[0060] Der Querträgerkörper 32 sitzt dabei vorzugsweise zwischen zwei Seitenträgern 40 und 42, welche sich an in einer senkrecht zur Fahrzeulgängsrichtung 34 verlaufenden Fahrzeugquerrichtung 44 einander gegenüberliegenden Enden 46 und 48 des Querträgerkörpers 32 anschließen und sich bis zu seitlichen Befestigungsbereichen 50, 52 an einer Fahrzeugkarosserie 54 erstrecken.

[0061] In den Befestigungsbereichen 50 und 52 erfolgt die Verbindung der erfindungsgemäßen Anhängerkupplung mit der Fahrzeugkarosserie 54.

[0062] Die Schwenkkachse 30 verläuft schräg zu einer parallel zur Fahrzeulgängsrichtung 34 verlaufenden vertikalen Längsebene 60, wobei die Projektion der Schwenkkachse 30 in eine horizontale Ebene 62 mit der Längsebene 60 oder der Fahrzeulgängsrichtung 34 einen Winkel  $\alpha$  einschließt, welcher beispielsweise in einem Winkelbereich von ungefähr 50° bis ungefähr 60° liegt, vorzugsweise ungefähr 55° beträgt (Fig. 3).

[0063] Darüber hinaus schließt die Projektion der Schwenkkachse 30 in die Längsebene 60 - wie in Fig. 2 dargestellt - mit einer in der Längsebene 60 verlaufenden Horizontalen 64 einen Winkel  $\beta$  welcher beispielsweise in einem Winkelbereich von ungefähr 35° bis ungefähr 45° liegt, vorzugsweise ungefähr 40° beträgt.

[0064] Ferner schließt die Projektion der Schwenkkachse 30 in eine parallel zur Fahrzeugquerrichtung 44 und senkrecht zur Längsebene 60 stehende vertikale Querebene 66 - wie in Fig. 1 dargestellt - mit einer in dieser verlaufenden Horizontalen 68 einen Winkel  $\gamma$  welcher beispielsweise in einem Winkelbereich von ungefähr 25° bis ungefähr 35° liegt, vorzugsweise ungefähr 30° beträgt.

[0065] Der Kugelhals 14 ist um die Schwenkkachse 30 von einer Arbeitsstellung A, in welcher eine Kupplungskugelmittalachse 70 ungefähr senkrecht auf der horizontalen Ebene 62 steht und der Kugelhals 14, wie in Fig. 1 und 3 dargestellt, in einer zur Längsebene 60 und durch die Kupplungskugelmittalachse 70 hindurch verlaufende Krümmungsebene K gekrümmmt bis zum Lagerelement 20 verläuft, in die Ruhestellung R schwenkbar.

[0066] In der Ruhestellung R verläuft die Kupplungskugelmittalachse 70R schräg zur horizontalen Ebene 62, wobei sich ausgehend von der in Ruhestellung stehenden Kupplungskugel 12R der sich an diesen anschließende gekröpfte Endbereich 16R des Kugelhalses 14R von einer einer Fahrbahnoberfläche 72 abgewandten Seite der Kupplungskugel 12R ausgehend erstreckt.

[0067] D. h. mit anderen Worten, daß die Kupplungskugel 12A in der Arbeitsstellung A von der Fahrbahnoberfläche 12 weg nach oben weist und sich der Kugelhals 14 ausgehend von der Kupplungskugel 12A in

Richtung der Fahrbahnoberfläche 72 nach unten erstreckt, während in der Ruhestellung R die Kupplungskugel 12R zur Fahrbahnoberfläche 72 hinweist, während sich der Kugelhals 14R ausgedehnt von der Kupplungskugel 12R nach oben, d. h. von der Fahrbahnoberfläche 72 weg in einem Bogen bis zum Schwenklager 22 erstreckt.

[0068] Insbesondere erstreckt sich in der Ruhestellung R der Kugelhals 14R längs des Querträgerkörpers 32, vorzugsweise möglichst nahe an einer der Fahrbahnoberfläche 72 zugewandten Unterseite 74 desselben, um einen möglichst kleinen Ruhestellungsraum 78 zur Aufnahme des Kugelhalses 14R der Kupplungskugel 12R in der Ruhestellung R zu erhalten.

[0069] Ferner ist in der Ruhestellung R der Kugelhals 14R mit der Kupplungskugel 12R im wesentlichen oberhalb einer die Bodengruppe der Karosserie oder die Stoßfängerelheit 38 berührenden, in der Längsebene 60 verlaufenden und 15° gegenüber der Fahrbahnoberfläche 72 geneigten Sichtlinie S angeordnet, um den Kugelhals 14R mit der Kupplungskugel 12R im wesentlichen für eine außenstehende Person unsichtbar zu positionieren.

[0070] Zur Veranschaulichung der Schwenkbewegung des Kugelhalses 14 mit der Kupplungskugel 12 von der Arbeitsstellung A in die Ruhestellung R sind in den Figuren 1 bis 3 die Arbeitsstellung A und die Ruhestellung R derselben durchgezogen gezeichnet, während Zwischenstellungen zwischen beiden gestrichelt angedeutet sind.

[0071] Dabei ist zu erkennen, daß aufgrund der Schräglage der Schwenkkachse 30 der sich zunächst in der Arbeitsstellung A parallel zur Längsebene 60 mit seiner Krümmungsebene K erstreckende Kugelhals 14 in eine Stellung übergeht, in welcher sich dessen Krümmungsebene K schräg und/oder quer zur Längsebene 60 erstreckt.

[0072] Die Bewegung des Kugelhalses 14 mit der Kupplungskugel 12 und insbesondere die Verschwenkung derselben lassen sich - wie in Fig. 2 dargestellt - besonders einfach durch die Darstellung der Projektion der Kupplungskugelmittalachse 70 auf die vertikale Längsebene 60 oder eine zu dieser parallelen Ebene beschrieben. In der Arbeitsstellung A weist die Projektion der Kupplungskugelmittalachse 70A in die Längsebene 60 einen Winkel WA mit der Horizontalen 64 von ungefähr 90° auf. Die Kupplungskugelmittalachse 70 wird während des Verschwenkens des Kugelhalses 14 mit der Kupplungskugel 12 von der Arbeitsstellung A in die Ruhestellung R so weit verschwenkt, daß die Projektion der Kupplungskugelmittalachse 70 in der Längsebene 60 eine Drehung erfährt, und zwar so weit, daß die Projektion der Kupplungskugelmittalachse 70R in Ruhestellung in der Längsebene 60 mit der Horizontalen 64 einen Winkel WR einschließt, welcher größer als 180° ist. Der Winkel beträgt vorzugsweise mehr als 225°.

[0073] Um insbesondere den Kugelhals 14R und die

Kupplungskugel 12R in der Ruhestellung R möglichst für einen Betrachter des Kraftfahrzeugs 36 unsichtbar werden zu lassen, liegt in der Ruhestellung R die Kupplungskugel 12R auf einer der Fahrbahnoberfläche 72 abgewandten Seite einer horizontalen Ebene 76, deren Höhe über der Fahrbahnoberfläche 72 durch eine Unterkante des Schwenklagers 22 definiert ist, oder berührt diese horizontale Ebene 76, so daß ein tiefster Punkt PR vom Kugelhals 14R und Kupplungskugel 12R in Ruhestellung - in diesem Fall der tiefste Punkt PR der Kupplungskugel 12R in einer horizontalen Ebene 77 höher liegt als die horizontale Ebene 76 (Fig. 1) und höher als ein tiefster Punkt PA des Kugelhalses 12A in Arbeitsstellung A.

[0074] Vorzugsweise liegen der Kugelhals 14R und die Kupplungskugel 12R in der Ruhestellung R in einem Ruhestellungsräum 78, welcher zwischen der hinteren Stoßfängereinheit 38 und der Fahrzeugkarosserie 54 liegt und sich längs der Stoßfängereinheit 38 in der Fahrzeugquerrichtung 44 erstreckt.

[0075] Zweckmäßigerweise liegt der Ruhestellungsräum 78 oberhalb einer durch eine Bodengruppe der Fahrzeugkarosserie 54 und der Stoßfängereinheit 38 definierten bodenseitigen Fläche 79 des Kraftfahrzeugs 36 (Fig. 2).

[0076] Zum Antrieben der Schwenkbewegung des Kugelhalses 14 mit der Kupplungskugel 12 um die Schwenkkäse 30 ist ein als Ganzes mit 80 bezeichneteter Antrieb vorgesehen, welcher einen elektrischen Motor 82 sowie beispielsweise ein selbsthemmendes oder selbstsperrendes Getriebe 84 umfaßt. Auf einer Abtriebswelle 86 des Getriebes 84 sitzt ein Kegelrad 88, mit welchem ein Kegelrad 90 antreibbar ist, welches drehfest mit dem Lagerelement 20 verbunden ist und vorzugsweise auf einer der Fahrbahnoberfläche 72 zugewandten Seite des Lagerelements 20 sitzt.

[0077] Das selbstsperrende Getriebe 84 ist so ausgebildet, daß es gegenüber äußeren, auf die Abtriebswelle 86 wirkenden Drehmomenten blockiert und nur über den Motor 82 antreibbar ist. Beispielsweise ist das selbstsperrende Getriebe 84 als Schneckengetriebe ausgebildet.

[0078] Bei einer Variante des ersten Ausführungsbeispiels, dargestellt in Fig. 4, umfaßt der Antrieb 80 ebenfalls den Elektromotor 82 und ein mit diesem verbundenes Getriebe 84', welches nicht notwendigerweise als selbstsperrendes Getriebe ausgebildet sein muß, sondern beispielsweise ein Winkelgetriebe darstellt. Das Getriebe 84' treibt seinerseits ein auf seiner Abtriebswelle sitzendes Schneckenrad 92, welches wiederum ein drehfest mit dem Lagerelement 20 verbundenes und mit dem Schneckenrad 92 in Eingriff stehendes Zahnrad 94 antreibt, die zusammen ein selbsthemmendes Getriebe bilden.

[0079] Vorzugsweise ist der Antrieb 80 auf einer der Ruhestellung R des Kugelhalses 14R gegenüberliegenden Seite des Schwenklagers 22 angeordnet und an dem Querträgerkörper 32 fixiert.

[0080] Zur genauen Festlegung der Arbeitsstellung A ist, wie in Fig. 5 dargestellt, das Lagerelement 20 beispielweise mit einem nasenähnlichen Vorsprung 100 versehen, wobei in der Arbeitsstellung an einem fest mit dem Querträgerkörper 32 verbundenen Anschlag 102 anliegt, wobei der Anschlag 102 beispielsweise als ein sich zwischen den Lagerflanschen 26 und 28 erstreckender Bolzen ausgebildet ist.

[0081] Bei einer Einschwenkbewegung in Richtung 104 in die Arbeitsstellung A kommt dabei der Vorsprung 100 an dem Anschlag 102 zur Anlage.

[0082] Erfolgt bei der erfindungsgemäßen Lösung der Antrieb über das selbsthemmende Getriebe 84 oder das Schneckenrad 92 mit dem Zahnrad 94, welches ebenfalls als selbsthemmendes Getriebe wirkt, so wäre es prinzipiell nicht notwendig, bei Anlegen des Vorsprungs 100 an dem Anschlag 102 eine zusätzliche Sicherung vorzusehen, da das selbsthemmende Getriebe 84 bzw. 92, 94 einer Ausschwenkbewegung in Richtung des Pfeils 106 aus der Arbeitsstellung A heraus entgegengewirkt und diese nicht zuläßt.

[0083] Zur Sicherung des Kugelhalses 14A in der Arbeitsstellung A ohne Vorhandensein eines selbsthemmenden Getriebes oder zur zusätzlichen Sicherheit bei Vorhandensein eines selbsthemmenden Getriebes ist eine Verriegelungsvorrichtung 110 vorgesehen, welche beispielsweise eine schwenkbar um eine Achse 112 gelagerte Verriegelungsklinke 114 aufweist, welche in ihrer den Kugelhals 14A in Arbeitsstellung A verriegelnden Stellung, dargestellt in Fig. 5 mit durchgezogenen Linien, den Vorsprung 100 auf einer dem Anschlag 102 gegenüberliegenden Seite 116 hintergreift und mit einer Verriegelungsfäche 118 gegen eine Bewegung in Ausschwenkrichtung 106 fixiert, so daß der Vorsprung 100 zwischen der Verriegelungsfäche 118 und dem Anschlag 102 gegen ein Verschwenken gesichert ist.

[0084] Um die Verriegelungsklinke 114 in ihrer verriegelnden Stellung zu halten, ist beispielsweise eine Feder 120 vorgesehen, welche die Verriegelungsklinke 114 in Richtung ihrer verriegelnden Stellung beaufschlägt und sich beispielsweise an dem Lagerkörper 24 abstützt.

[0085] Um zu ermöglichen, daß der Vorsprung 100 bei Bewegung des Lagerelements 20 in Einschwenkrichtung 104 in die Stellung zwischen dem Anschlag 102 und der Verriegelungsfäche 118 einschwenken kann, ist die Verriegelungsklinke 114 noch mit einer Einlaufschraufe 122 versehen, welche in einem spitzen Winkel gegenüber der Verriegelungsfäche 118 verläuft und dem sich in Einschwenkrichtung 104 nähern Vorsprung 100 zugewandt ist, so daß der sich in Einschwenkrichtung 104 bewegende und gegen die Einlaufschraufe 122 wirkende Vorsprung 100 die Verriegelungsklinke 114 aus ihrer verriegelnden Stellung gegen die Wirkung der Feder 120 herausbewegt und somit die Möglichkeit hat, über die Einlaufschraufe 122 hinweg sich in seine Arbeitsstellung A zu bewegen, in welcher er an dem Anschlag 102 anliegt. In dieser Arbeitsstel-

lung A des Vorsprungs 100 bewegt sich die Verriegelungsklinke 114 wieder in Richtung ihrer verriegelnden Stellung, wobei die Verriegelungsfläche 118 die Seite 116 des Vorsprungs 100 hintergreift und diesen fixiert.

[0086] Um den Vorsprung 100 aus seiner in Arbeitsstellung A verriegelten Stellung herausbewegen zu können, ist eine Betätigung der Verriegelungsklinke 114 erforderlich, die diese in ihre gestrichelt in Fig. 5 angedeutete entriegelnde Stellung bewegt. Im einfachsten Fall erfolgt die Betätigung der Verriegelungsklinke 114 manuell.

[0087] Diese Betätigung der Verriegelungsklinke 114 erfolgt bei Vorhandensein eines motorischen Antriebs 80, 80' vorzugsweise über einen von dem Antrieb 80 oder 80' bewegbaren Nocken 124, wobei der Nocken 124 beispielsweise durch ein reibschlüssig angetriebenes Element erfolgt, welches beim Loslaufen des Antriebs den Nocken 124 gegenüber dem Lagerelement 20 vorauslaufend antreibt, so daß die Verriegelungsklinke 114 bereits in ihrer in Fig. 5 gestrichelt angedeuteten entriegelnden Stellung steht, bevor der Vorsprung 100 sich von dem Anschlag 102 in Ausschwenkrichtung 106 weg bewegt. Ein derartiges Vorauselen des Antriebs des Nockens 124 ist beispielsweise durch ein Spiel zwischen dem über Reibschlüß angetriebenen und den Nocken 124 bewegenden Element und dem Antrieb des Lagerelements 20, beispielsweise über das Kegelrad 90 oder das Zahnrad 94, realisierbar.

[0088] Bei einer bevorzugten Variante einer erfindungsgemäßen Lösung ist, wie in Fig. 6 dargestellt, der Querträgerkörper 32' als Formteil, beispielsweise als Gußteil, ausgebildet, an welches sowohl das gesamte Schwenklager 22 mit allen Einzelheiten als auch eine Aufnahme 130 für den Antrieb 80 sowie eine Aufnahme für die Verriegelungsvorrichtung 110 einstückig angeformt sind, so daß eine Montage des gesamten Antriebs 80 in einfacher Art und Weise möglich ist.

[0089] Bei dieser Variante ist, wie beispielsweise in Fig. 7 dargestellt, der Querträgerkörper 32' im Bereich seiner beiden Enden 46 und 48 mit Montageflanschen 132 und 134 versehen, wobei jeder der Montageflansche 132, 134, wie in Fig. 8 dargestellt, einen Durchbruch 136 aufweist, in welchen der jeweilige Seitenträger 40, 42 mit einem Zapfen 138 formschlüssig, jedoch um eine Achse 140 drehbar, eingreift.

[0090] Sind die beiden Zapfen 138 der beiden Seitenträger 40, 42 koaxial zueinander angeordnet, so ist insgesamt der Querträgerkörper 32' gegenüber den Seitenträgern 40 und 42 um die Achse 140, welche quer zur Fahrzeulgängsrichtung 34 verläuft, verschwenkbar, im übrigen mit den Seitenträgern 40 und 42 jedoch fest verbunden, so daß die Zugbelastungen im wesentlichen durch die Zapfen 138 auf die Montageflansche 132, 134 übertragbar sind. Die drehfeste Fixierung der Montageflansche 132 an den Seitenträgern 40 und 42 kann über jegliche Art von zusätzlicher Verbindung, wie beispielsweise ein zusätzliches Durchschrauben oder Schweißen oder Nieten erfolgen.

[0091] Bei einer weiteren Variante der erfindungsgemäßen Lösung, dargestellt in Fig. 9, ist der ebenfalls als Formteil gestaltete Querträgerkörper 32" im Bereich seiner Enden 46, 48 mit zylindrische Außenflächen aufwesenden Fortsätzen 142 versehen, welche in innenzyllindrische Aufnahmen 144 der Seitenträger 40' und 42' eingreifen. Damit ist der Querträgerkörper 32" ebenfalls um die Achse 140 kippbar, im übrigen aber formschlüssig mit dieser verbunden.

[0092] Eine zusätzliche drehfeste Fixierung des Querträgerkörpers 32" an den Seitenträgern 40', 42' erfolgt ebenfalls entweder über Schrauben, Schweißen oder Nieten.

[0093] Mit den Lösungen gemäß Fig. 7 und 8 oder Fig. 9, welche beide eine in verschiedenen Kippstellungen mögliche Montage des Querträgerkörpers 32' oder 32" relativ zu den Seitenträgern 40, 42 oder 40', 42' erlauben, besteht die Möglichkeit, einen einzigen Querträgerkörper 32' oder 32" für eine Vielzahl von Fahrzeugtypen herzustellen und die Adaption an den jeweiligen Fahrzeugtyp - wenn erforderlich - über die Form der Seitenträger 40, 42 oder 40', 42' zu realisieren und gleichzeitig noch eine Anpassung an den jeweiligen Fahrzeugtyp durch eine Verdrehung des Querträgerkörpers 32 oder 32' gegenüber den jeweiligen Seitenträgern 40, 42 oder 40', 42' durch Montage in unterschiedlichen, um die Achse 140 gekippten Stellungen zu variieren.

[0094] In allen Ausführungsbeispielen trägt der Querträgerkörper 32 oder 32' oder 32" den gegebenenfalls vorhandenen Antrieb 80 oder 80' und über das Schwenklager 22 den Kugelhals 14 mit der Kupplungskugel 12 sowohl in Arbeitsstellung als auch in Ruhestellung und erstreckt sich vorzugsweise in der Fahrzeugquerrichtung 44 so weit, daß der Antrieb 80 oder 80' sowie der Kugelhals 14R und die Kupplungskugel 12R in der Ruhestellung R innerhalb der Enden 46 und 48 liegen.

[0095] Somit sind an dem Querträgerkörper 32 oder 32' oder 32" sämtliche für die Funktion der erfindungsgemäßen Schwenkbartheit des Kugelhalses 14 erforderlichen Elemente angeordnet und keinerlei funktionsrelevante Elemente sind in den Seitenträgern 40, 42 oder 40', 42' vorgesehen, so daß diese Seitenträger 40, 42 bzw. 40', 42' lediglich zur Adaption an den jeweiligen Fahrzeugtyp zu variiert sind.

[0096] Zum Betreiben der erfindungsgemäßen Lösung ist eine in Flg. 10 dargestellte Steuerung 190 vorgesehen, welche als zentrales Element eine Steuerlogik 200 umfaßt. Diese Steuerlogik 200 wird beispielsweise durch einen Prozessor oder eine fest programmierte Logikschaltung realisiert.

[0097] Mit der Steuerlogik 200 ist ein Sensor 202, beispielsweise in Form eines Endschalters, verbunden, welche die Arbeitsstellung A des Kugelhalses 14 und der Kupplungskugel 12 detektiert.

[0098] Beispielsweise besteht die Möglichkeit, den Endschalter so anzurorden, daß er dann betätigt ist, wenn das Lagerelement 20 die Arbeitsstellung A er-

reicht hat. Insbesondere wäre es möglich, den Endschalter 202 über den Vorsprung 100 zu betätigen.

[0099] Noch vorteilhafter ist es jedoch, wenn der Endschalter 202 nicht nur die Arbeitsstellung A des Lagerelements 20 erfaßt, sondern auch erfaßt, ob die Verriegelungsvorrichtung 110 das Lagerelement 20 in der Arbeitsstellung A zusätzlich verriegelt. Dies ist dadurch realisierbar, daß die Anwesenheit des Lagerelements 20 in der Arbeitsstellung und die verriegelnde Stellung der Verriegelungsvorrichtung 110, d. h. in diesem Fall der Verriegelungsklinke 114, so verknüpft werden, daß sie nur dann den Endschalter 202 betätigen, wenn beide Bedingungen erfüllt sind.

[0100] Alternativ dazu ist es denkbar, zwei Sensoren 202 vorzusehen, wobei einer der Sensoren 202 die Anwesenheit des Lagerelements 20 in der Arbeitsstellung A und der andere die verriegelnde Stellung der Verriegelungsvorrichtung 110, insbesondere der Verriegelungsklinke 114, detektiert.

[0101] Ferner ist die Steuerlogik 200 mit einem zweiten Sensor 204 verbunden, welcher dazu dient, zu erfassen, wann der Kugelhals 14 und die Kupplungskugel 12 die Ruhestellung R erreicht haben. Auch dieser Sensor 204 ist beispielsweise als Endschalter ausführbar und bei in Ruhestellung stehendem Kugelhals 14R, beispielsweise unmittelbar durch diesen, betätigbar.

[0102] Die Steuerlogik 200 steuert ferner ein erstes Motorrelais 206 und ein zweites Motorrelais 208, welche Umschaltkontakte 210 bzw. 212 aufweisen, wobei die Umschaltkontakte 210 und 212 jeweils eine mit Anschlußleitungen 214 und 216 des Elektromotors 82 verbundene Kontaktzunge 218 bzw. 220 aufweisen. In der Ruhestellung liegt die Kontaktzunge 218 bzw. 220 jeweils an einem Massekontakt 222 bzw. 224 und in der Schaltstellung an einem auf Speisespannung 226 bzw. 228 liegenden Kontakt. Je nach dem, welches der Schaltrelais 206 oder 208 durch die Steuerlogik 200 angesteuert wird, wird der Elektromotor 82 entweder im Rechtslauf oder im Linkslauf betrieben.

[0103] In der mit den Massekontakten 222 und 224 der Schaltrelais 206 bzw. 208 verbundenen Masseleitung ist ein vor dem Masseanschluß 230 liegender Widerstand 232 vorgesehen, an welchem eine dem durch den Motor 82 fließenden Strom proportionale Spannung UD abfällt. Diese Spannung UD stellt aufgrund der Abhängigkeit des durch den Motor 82 fließenden Stroms von dessen Gegendrehmoment ein Maß für das an dem Motor 82 wirkende Gegendrehmoment dar. Die Spannung UD wird über eine als Schwellwertschaltung arbeitende Drehmomenterkennungsschaltung 234 an einem Eingang eines Operationsverstärkers 238 erfaßt und wenn sie einen dieser Schwellwertschaltung vorgegebenen Schwellwert übersteigt, gibt der Operationsverstärker 238 der Drehmomenterkennungsschaltung 234 an die Steuerlogik 200 ein Signal.

[0104] Vorzugsweise sind der Drehmomenterkennungsschaltung 234 über die Steuerlogik 200 unterschiedliche Schwellwerte vorgebbar. Die Steuerlogik

200 gibt beispielsweise dann, wenn der Kugelhals 14 sich aus der Arbeitsstellung oder der Ruhestellung herausbewegen soll, der Schwellwertschaltung 234 durch Parallelschalten eines Widerstands 239

- 5 am Spannungsteiler 236 einen höheren Schwellwert vor, um ein hohes Losbrechmoment des Elektromotors 82 beim Herausbewegen des Kugelhalses 14 aus der Arbeitsstellung A oder der Ruhestellung R zur Verfügung zu haben. Dieser erhöhte Schwellwert läßt sich durch die Sensoren 202 oder 204 auslösen. Nachdem der Kugelhals 14 die Arbeitsstellung A oder die Ruhestellung R, detektiert durch die Sensoren 202 bzw. 204, verlassen hat, arbeitet die Schwellwertschaltung 234 mit einem herabgesetzten Schwellwert,
- 10 so daß ein gegenüber dem Losbrechmoment niedrigeres Gegendrehmoment ausreicht, um mit der Drehmomenterkennungsschaltung 234 ein Signal an die Steuerlogik 200 zu geben.
- [0105] Erhält die Steuerlogik 200 ein Signal durch die 15 Drehmomenterkennungsschaltung 234, so führt dies dazu, daß die Steuerlogik 200 sofort die Ansteuerung des Elektromotors 82 unterbricht und die vorgesehene Drehrichtung invertiert. D. h. die Schaltrelais 206 und 208 werden umgekehrt angesteuert als vor Erhalt des Signals aus der Drehmomenterkennungsschaltung 234.

- [0106] Ferner ist die erfundungsgemäße Steuerung 190 mit einem mit der Steuerlogik 200 verbundenen Startschalter 240, beispielsweise in Form eines Tasters, 20 versehen. Wird der Startschalter 240 dann betätigt, wenn der Kugelhals 14 mit der Kupplungskugel 12 entweder in Arbeitsstellung A oder Ruhestellung R steht, so betätigt die Steuerlogik 200 die Schaltrelais 206 und 208 derart, daß der Motor 82 mit der Drehrichtung anläuft, welche erforderlich ist, um den Kugelhals 14 mit der Kupplungskugel 12 in die jeweils andere Stellung zu verschwenken. D. h. bei in Arbeitsstellung A stehendem Kupplungshals 14 wird der Elektromotor 82 so anlaufen, daß ein Verschwenken desselben in Richtung der Ruhestellung R erfolgt, während bei in Ruhestellung R stehendem Kugelhals 14 der Motor 82 so anlaufen wird, daß ein Verschwenken desselben in Richtung der Arbeitsstellung A erfolgt.

- [0107] Bereits nach einmaligem Betätigen des Startschalters 214 läuft der Elektromotor 82 so lange, bis die jeweilige Endstellung, d. h. die Ruhestellung oder die Arbeitsstellung, erreicht ist und durch die Sensoren 202 oder 204 der Steuerlogik gemeldet wird, die dann den Elektromotor 82 abschaltet.

- [0108] Der Startschalter 240 dient ferner noch gleichzeitig als Notausschalter, denn ein Betätigen des Startschalters 240 in einer Stellung des Kugelhalses 14, die weder der Arbeitsstellung A noch der Ruhestellung R entspricht, veranlaßt die Steuerlogik 200, die Laufrichtung des Motors 82 umzukehren, d. h. die Schaltrelais 206 und 208 werden in umgekehrter Weise angesteuert, so daß der Kugelhals 14 in Richtung der Endstellung bewegt wird, aus welcher er vor Betätigen des Start-

schalters 240 als Notausschalter herausbewegt wurde. [0109] Ferner ist die Steuerlogik 200 noch mit einem Melderelais 250 verbunden. Dieses Melderelais 250 steuert mit einer Motorsteuerung 260 des Kraftfahrzeugs 36 verbundene Kontakte 252, wobei beispielsweise bei in einer ersten Stellung stehenden Kontakten 252 die Motorsteuerung 260 ein Laufen des Motors des Kraftfahrzeugs 36 ermöglicht, während bei einer zweiten Stellung der Kontakte 252 des Melderelais 250 und somit angesteuerten Melderelais 250 die Motorsteuerung 260 ein Laufen des Motors des Kraftfahrzeugs 36 nicht mehr zuläßt. Die Steuerlogik 200 betätigt stets dann das Melderelais 250, wenn der Elektromotor 82 zum Verschwenken des Kupplungshalses 14 angesteuert wird, so daß sichergestellt ist, daß ein Schwenken des Kupplungshalses 14 zwischen der Arbeitsstellung A und der Ruhestellung R nicht bei fahrendem Kraftfahrzeug 36 erfolgen kann.

[0110] Ferner steuert die Motorsteuerung 260 ein Melderelais 270 an, dessen Kontakte 272 mit der Steuerlogik 200 verbunden sind, wobei beispielsweise die Kontakte 272 bei nichtlaufendem Motor des Kraftfahrzeugs 36 in einer ersten Stellung stehen, welche der Steuerlogik 200 die Information vermittelt, daß ein Verschwenken des Kupplungshalses 14 möglich ist, während bei laufendem Motor des Kraftfahrzeugs 36 die Kontakte 272 in einer zweiten Stellung stehen und somit der Steuerlogik 200 die Information vermitteln, daß eine Betätigung des Startschalters 240 unberücksichtigt bleiben soll und der Elektromotor 82 nicht anlaufen darf.

#### Patentansprüche

1. Anhängekupplung für Kraftfahrzeuge (36), insbesondere Personenkraftfahrzeuge, mit einer Kupplungskugel, (12) mit einem Kupplungshals, (14) dessen einer Endbereich (16) abgekröpft ist und die Kupplungskugel trägt, und mit einem einen Antriebsmotor umfassenden Antrieb (80) durch welchen der Kupplungshals (14) mit der Kupplungskugel (12) von einer Arbeitsstellung (A) in eine Ruhestellung (R) und umgekehrt bewegbar ist, dadurch gekennzeichnet, daß eine Steuerung (190) zum Betreiben des Antriebs (80) vorgesehen ist, welche entweder ein Bewegen des Kupplungshalses (14) oder ein Fahren des Kraftfahrzeugs (36) zuläßt.
2. Anhängekupplung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuerung (190) den Antrieb (80) für das Bewegen des Kupplungshalses (14) dann blockiert, wenn der Motor des Kraftfahrzeugs (36) läuft.
3. Anhängekupplung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuerung (190) ein Laufen des Motors des Kraftfahrzeugs (36) nur

dann zuläßt, wenn der Kupplungshals (14) in der Arbeitsstellung (A) oder in der Ruhestellung (R) ist.

4. Anhängekupplung nach einem der voranstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuerung (190) die Arbeitsstellung (A) und die Ruhestellung (R) des Kupplungshalses (14) über einen jeweils diesen Stellungen zugeordneten Sensor (202, 204) erfaßt.
5. Anhängekupplung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuerung (190) die Arbeitsstellung (A) des Kupplungshalses (14) über eine verriegelnde Stellung einer Verriegelungsvorrichtung (110) erfassenden Sensor (202) erkennt.
6. Anhängekupplung nach einem der voranstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuerung (190) nach einem einmaligen Betätigen eines Schaltelements (240) den Motor (82) solange betreibt, bis der Kupplungshals (14) entweder die Arbeitsstellung (A) oder die Ruhestellung (R) erreicht hat.
7. Anhängekupplung nach einem der voranstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuerung (190) nach einem Betätigen des Schaltelements (240) im Verlauf der Bewegung des Kupplungshalses (14) zwischen der Arbeitsstellung (A) und der Ruhestellung (R) die bis zu diesem Betätigen bestehende Bewegungsrichtung umkehrt.
8. Anhängekupplung nach einem der voranstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Steuerung (190) eine Drehmomenterkennung (234) für den Antrieb (80) umfaßt, welche ein Überschreiten einer Drehmomentschwelle des Antriebs (80) erkennt.
9. Anhängekupplung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß die Drehmomenterkennung (234) bei Überschreiten der Drehmomentschwelle ein Signal abgibt, welches die Steuerung (190) veranlaßt, die bisherige Bewegungsrichtung umzukehren.
10. Anhängekupplung nach Anspruch 8 oder 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Drehmomentschwelle in der Arbeitsstellung (A) und der Ruhestellung (R) bis zum Verlassen derselben höher liegt als danach.
11. Anhängekupplung nach einem der Ansprüche 8 bis 10, dadurch gekennzeichnet, daß die Drehmomenterkennung (234) die Stromaufnahme des Motors (82) erfaßt.
12. Anhängekupplung nach einem der voranstehenden

Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß zur Durchführung der Bewegung des Kugelhalses (14) der Antrieb (80) über ein selbsthemmendes Getriebe (84; 92, 94) auf den Kugelhals (14) wirkt.

13. Anhängekupplung nach einem der voranstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der Kugelhals (14A) in der Arbeitsstellung (A) durch eine Verriegelungsvorrichtung (110) fixierbar ist.

14. Anhängekupplung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß die Verriegelungsvorrichtung (110) so ausgebildet ist, daß sie bei Erreichen der Arbeitsstellung (A) des Kugelhalses (14A) selbsttätig in eine verriegelnde Stellung übergeht und den Kugelhals (14A) in der Arbeitsstellung (A) fixiert.

15. Anhängekupplung nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, daß die Verriegelungsvorrichtung (110) zum Lösen der verriegelnden Stellung über einen Auslöser betätigbar ist.

16. Anhängekupplung nach einem der voranstehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der Kugelhals (14) an einem ungefähr in derselben Orientierung wie der hintere Stoßfänger (38) quer zur Fahrzeuglängsrichtung (34) verlaufenden Querträgerkörper (32) bewegbar gelagert ist.

17. Anhängekupplung nach Anspruch 16, dadurch gekennzeichnet, daß der Querträgerkörper (32) zwischen zwei Seitenträgern (40, 42) angeordnet und mit diesen verbunden ist.

18. Anhängekupplung nach Anspruch 17, dadurch gekennzeichnet, daß an dem Querträgerkörper (32) der Antrieb (80) für das Bewegen des Kugelhalses (14) gehalten ist.

19. Anhängekupplung nach einem der Ansprüche 17 oder 18, dadurch gekennzeichnet, daß an dem Querträgerkörper (32) die Anschläge für die Begrenzung der Bewegung des Kugelhalses (12) in der Arbeitsstellung (A) und der Ruhestellung (R) gehalten sind.

20. Anhängekupplung nach einem der Ansprüche 1 bis 19, dadurch gekennzeichnet, daß an dem Querträgerkörper (32) die Verriegelungsvorrichtung (110) angeordnet ist.

5 a drive (80) comprising a drive motor, the ball neck (14) being movable with the coupling ball (12) from an operative position (A) into a rest position (R) and vice versa by means of said drive, characterized in that a control means (190) is provided for operating the drive (80), said control means allowing either movement of the ball neck (14) or travelling of the motor vehicle (36).

10 2. Trailer coupling as defined in claim 1, characterized in that the control means (190) blocks the drive (80) for the movement of the ball neck (14) when the engine of the motor vehicle (36) is running.

15 3. Trailer coupling as defined in claim 1 or 2, characterized in that the control means (190) allows the engine of the motor vehicle (36) to run only when the ball neck (12) is in the operative position (A) or in the rest position (R).

4. Trailer coupling as defined in any one of the preceding claims, characterized in that the control means (190) detects the operative position (A) and the rest position (R) of the ball neck (14) via a sensor (202, 204) respectively associated with these positions.

20 5. Trailer coupling as defined in claim 4, characterized in that the control means (190) recognizes the operative position (A) of the ball neck (14) via a sensor (202) detecting a locking position of a locking device (110).

6. Trailer coupling as defined in any one of the preceding claims, characterized in that the control means (190) operates the motor (82) following a single actuation of a switching element (240) for such a time until the ball neck (14) has reached either the operative position (A) or the rest position (R).

25 40 7. Trailer coupling as defined in any one of the preceding claims, characterized in that following an actuation of the switching element (240) during the course of the movement of the ball neck (14) between the operative position (A) and the rest position (R) the control means (190) reverses the direction of movement existing up to this actuation.

50 8. Trailer coupling as defined in any one of the preceding claims, characterized in that the control means (190) comprises a torque detection (234) for the drive (80), said torque detection recognizing any overrunning of a torque threshold of the drive (80).

9. Trailer coupling as defined in claim 8, characterized in that when the torque threshold is exceeded, the torque detection (234) generates a signal which causes the control means (190) to reverse the previous direction of movement.

#### Claims

1. Trailer coupling for motor vehicles (36), in particular passenger vehicles, comprising a coupling ball (12), a ball neck (14), one end region (16) thereof being angled and bearing the coupling ball (12), and

55

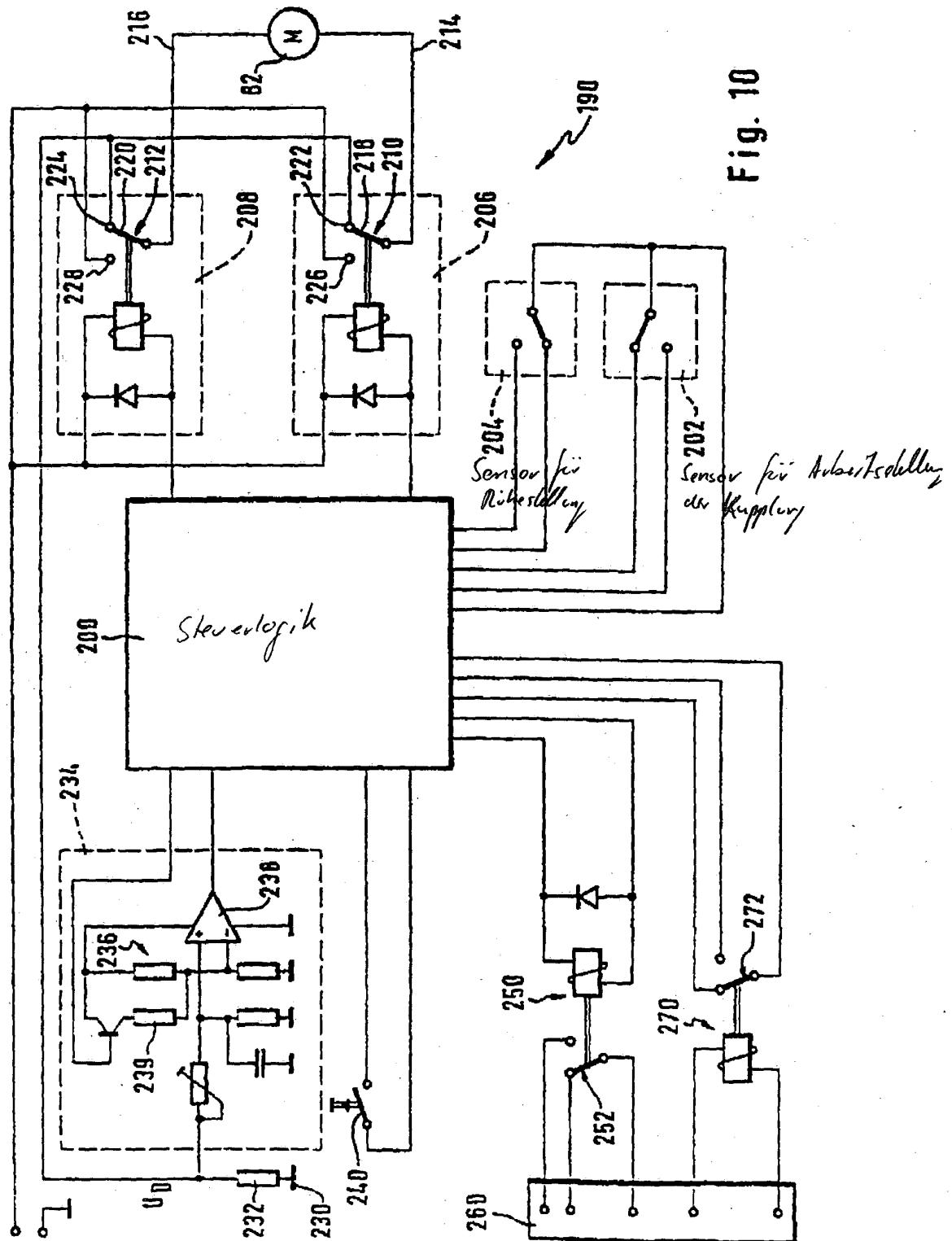


Fig. 10